

Addiere das Ergebnis zu den entsprechenden Einträgen der Steifigkeitsmatrix hinzu:

$$a_{\varphi(i), \varphi(j)} = a_{\varphi(i), \varphi(j)} + \tilde{a}_{ij}$$

$\Gamma_\varphi$  wie in 3. (e), d.h.  $\varphi_i^k = \varphi_{\varphi(i)}$ ,  $p_i^k = p_{\varphi(i)}$

$$T(k, :) = [\varphi(1), \varphi(2), \varphi(3)]$$



~~Bestimme~~ Berechne  $\tilde{b}_j := \frac{1}{3} |\Gamma_k| f(x_*^k, y_*^k) \approx \int_{\Gamma_k} f(x,y) \varphi_j(x,y) dx dy$   
für  $j=1, 2, 3$

Wenn  $\{p_1^k, p_2^k, p_3^k\} \cap \Gamma_0 \neq \emptyset$  (\*)

$$\tilde{b}_j = \tilde{b}_j - \sum_{\substack{i \in \{1,2,3\} \\ p_i^k \in \Gamma_0}} \delta_D(p_i^k) \tilde{a}_{ij}$$

Wenn  $[p_1^k, p_2^k] \subseteq \Gamma_N$  (\*\*)

$$\tilde{b}_j = \tilde{b}_j + \|p_1^k - p_2^k\| \varphi_N\left(\frac{p_1^k + p_2^k}{2}\right) \cdot \frac{1}{2} \quad \text{für } j=1, 2$$

Entsprechend für  $[p_2^k, p_3^k]$  und  $[p_3^k, p_1^k]$

Addiere Ergebnis zu den entsprechenden Einträgen des Lastvektors hinzu:

$$b_{\varphi(j)} = b_{\varphi(j)} + \tilde{b}_j \quad , \quad j=1, 2, 3$$

~~lösche alle Zeilen und Spalten~~

end

Lösche alle Zeilen / Spalten aus A und b, die ~~zu~~ zu Dirichlet-Rand gehören:

index = ... (Indizes aller Punkte, die nicht auf dem Dirichlet-Rand liegen. Tip: Verwende Befehl set diff)

A = A(index, index)

b = b(index)

Frage: Wie prüft man (\*)?

index DirBound = unique (EdgesDir) -> Indizes aller Dirichlet-Randpunkte

ismember(..., index DirBound)

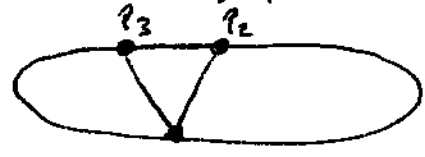
Frage: Wie prüft man (\*\*)?

Strategie: Prüfe zuerst, ob T\_k mindestens zwei Punkte auf dem Neumann-Rand T\_N enthält. (Geha vor wie bei (\*\*)).

Dadurch werden bereits viele Kanten ausgeschlossen.

Aber: Dies ist <sup>nur</sup> eine notwendige, aber keine hinreichende Bedingung.

Gegenbeispiel:



$[p_1, p_3] \not\subseteq \Gamma_N$ , obwohl  $p_1, p_3 \in \Gamma_N$

Falls  $p_1^k, p_2^k \in \Gamma_N$ : Prüfe, ob  $[p_1^k, p_2^k] \subseteq \Gamma_N$

Verwende ismember (EdgesNew, ~~...~~), prod(..., 2) oder "&"

entsprechend für  $[p_2^k, p_3^k]$ ,  $[p_1^k, p_3^k]$

# 6. Quadratische Finite Elemente

Bisher: Lineare Finite Elemente, d.h. stückweise lineare Basisfunktionen, "Hütchenfunktionen"

Approximationsfehler:  $\|u_h - u\|_{L^2(\Omega)} \leq Ch^2$  (vgl. Aufgabe 2)

$$h = \max_{i \neq j} \| [P_i, P_j] \|_2 \quad \text{Länge der längsten Kante}$$

Jetzt: Quadratische Finite Elemente, d.h.

$$\varphi_i^k(x, y) = c_1 + c_2 x + c_3 y + c_4 x^2 + c_5 xy + c_6 y^2 \quad \text{für } (x, y) \in T_k$$

ist lokal (auf  $T_k$ ) ein Polynom vom Grad  $\leq 2$ .

hoffnung: Höhere Genauigkeit

(a) Modellproblem (vgl. Abschnitt 4 bzw. 5)

Sei  $\Omega \subseteq \mathbb{R}^2$  Gebiet,  $f: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $\kappa_{ij}: \Omega \rightarrow \mathbb{R}$  ~~...~~  
$$\kappa(x) = \begin{pmatrix} \kappa_{11}(x) & \kappa_{12}(x) \\ \kappa_{21}(x) & \kappa_{22}(x) \end{pmatrix}$$

Annahmen aus 4. seien erfüllt. Betrachte das Randwertproblem

$$\begin{cases} \Delta u := - \sum_{i,j=1}^2 \partial_{x_i} (\kappa_{ij} \partial_{x_j} u) = f & \text{für } (x, y) \in \Omega \\ u = g & \text{auf } \Gamma \end{cases}$$

Variationelle Formulierung: Zerlege  $u = w + u_*$  mit  $u_* \in H^1(\Omega)$ ,  $u_*|_{\Gamma_0} = g$  und finde  $w \in H_0^1(\Omega)$  derart dass

$$a(w, v) = l(v) \quad \forall v \in H_0^1(\Omega), \quad u = w + u_*$$

$$\text{mit } a(w, v) := \int_{\Omega} (\nabla v)^T \kappa \nabla w \, d(x, y) \quad \text{und} \quad l(v) := \int_{\Omega} f v \, d(x, y) - a(u_*, v)$$

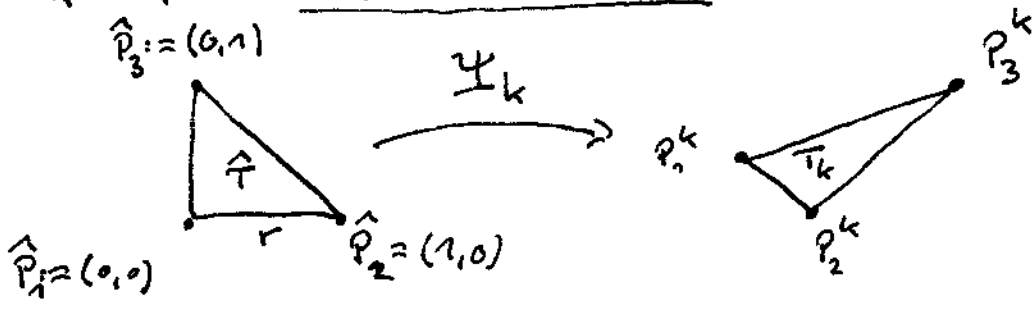
(etwas einfacher als in Abschnitt 5)

(b) Transformation auf das Referenzelement

Um  $A = (a(\varphi_i, \varphi_j))_{i,j}$  und  $b = (l(\varphi_j))_j$  zu berechnen, müssen Integrale der Form

$$\int_{T_k} (\nabla \varphi_i)^T \nabla \varphi_j \, d(x,y) \quad \text{und} \quad \int_{T_k} f \varphi_j \, d(x,y)$$

berechnet bzw. approximiert werden. Man könnte im Prinzip wie in 3. (a) Formeln für  $\varphi_i$  bzw.  $\nabla \varphi_i$  auf  $T_k$  herleiten, doch es ist geschickter,  $T_k$  auf das Referenzelement  $\hat{T}$  zurückzuführen:



Für Dreieck  $T_k$  mit Ecken  $P_1^k, P_2^k, P_3^k$  definiere

$$\Psi_k: \hat{T} \rightarrow T_k, \quad \Psi_k: \begin{pmatrix} r \\ s \end{pmatrix} \mapsto P_1^k + (P_2^k - P_1^k)r + (P_3^k - P_1^k)s$$

$r, s \in [0,1], r+s \in [0,1]$

$$\Rightarrow \Psi_k \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} = P_1^k, \quad \Psi_k \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = P_2^k, \quad \Psi_k \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = P_3^k$$

Äquivalent:  $\Psi_k: \begin{pmatrix} r \\ s \end{pmatrix} \mapsto P_1^k + J \begin{pmatrix} r \\ s \end{pmatrix}$  (affin lineare Abbildung)

mit Matrix  $J := \begin{bmatrix} P_2^k - P_1^k & P_3^k - P_1^k \\ P_2^k - P_1^k & P_3^k - P_1^k \end{bmatrix} = \begin{pmatrix} x_2^k - x_1^k & x_3^k - x_1^k \\ y_2^k - y_1^k & y_3^k - y_1^k \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{2 \times 2}$

Idee: Führe alle Rechnungen auf dem Referenzelement aus und transformiere dann.